

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION  
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété  
Intellectuelle  
Bureau international



(43) Date de la publication internationale  
21 octobre 2004 (21.10.2004)

PCT

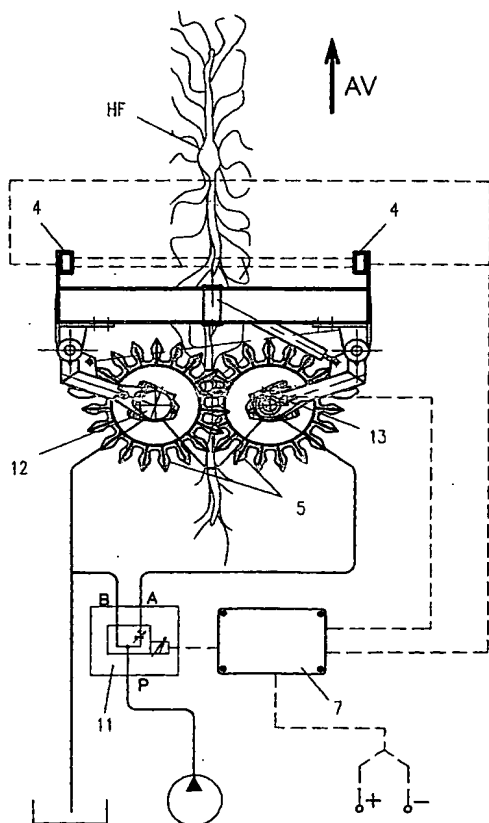
(10) Numéro de publication internationale  
**WO 2004/089063 A2**

- (51) Classification internationale des brevets<sup>7</sup> : **A01G 17/02**
- (21) Numéro de la demande internationale : **PCT/FR2004/000714**
- (22) Date de dépôt international : 23 mars 2004 (23.03.2004)
- (25) Langue de dépôt : français
- (26) Langue de publication : français
- (30) Données relatives à la priorité :  
03/03944 31 mars 2003 (31.03.2003) FR
- (71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) : **PELLENC [FR/FR];** Route de Cavaillon, Quartier Notre-Dame, F-84120 Pertuis (FR).
- (72) Inventeur; et
- (75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : **PELLENC, Roger [FR/FR];** 110, chemin de l'Abbaye, F-84120 Pertuis (FR).
- (74) Mandataire : **MAREC, Pierre;** 28 et 32, rue de la Loge, F-13002 Marseille (FR).
- (81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH,

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: METHOD AND DEVICE FOR ANALYSIS OF THE STRUCTURE AND THE COMPOSITION OF CULTURED HEDGES SUCH AS FOR EXAMPLE ROWS OF VINES

(54) Titre : PROCÉDE ET DISPOSITIF D'ANALYSE DE LA STRUCTURE ET DE LA CONSTITUTION DE HAIES CULTURALES, TELLES QUE, PAR EXEMPLE, DES RANGS DE VIGNE



(57) Abstract: The invention relates to a method for analysing the structure of cultured hedges, equally applicable by day or by night, for a mobile, continuously-moving machine in tied or staked plantations such as vineyards, characterised in that the system uses an artificial vision system (4), working by transmission, which permits a detection of the shadowing of the light between one or more transmitters and one or more detectors to one side and the other of the hedge and the information generated by said shadows of light are processed by an electronic analysis system (7), programmed or embodied to examine the elements of the structure of the hedge.

(57) Abrégé : Procédé d'analyse de la structure de haies culturales applicable aussi bien de jour que de nuit, adapté à une machine mobile en déplacement continu dans les plantations palissées ou tuteurées telles que vignes, caractérisé en ce que le procédé utilise un système de vision artificielle (4) fonctionnant en transmission, permettant de déterminer les occultations de lumière entre un ou des émetteurs, et un ou des récepteurs placés de part et d'autre de la haie, et en ce que les informations générées par ces occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse (7) programmé ou configuré pour examiner les éléments de la structure de la haie.



PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN,  
TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

- (84) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasién (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

**Publiée :**

— sans rapport de recherche internationale, sera republiée dès réception de ce rapport

*En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.*

Procédé et dispositif d'analyse de la structure et de la constitution de haies culturales, telles que, par exemple, des rangs de vigne.

La présente invention concerne un procédé et un dispositif d'analyse de la structure et de la constitution de haies culturales palissées et/ou tuteurées, telles que, par exemple, des rangs de vigne, ou autres arbustes fructifères, arbres fruitiers, légumes cultivés en rangs (tomates, haricots, ...), etc.

Ce procédé et ce dispositif sont plus particulièrement destinés à la mise en œuvre et à l'équipement de machines mobiles appelées à travailler en continu dans les plantations palissées et/ou tuteurées, telles que vignes.

10 L'invention englobe également les machines et plus précisément les machines agricoles comportant application de ce procédé et de ce dispositif.

L'analyse de la structure des haies culturales ou fructifères obtenue par la mise en œuvre du procédé et du dispositif de l'invention peut être utilisée pour optimiser les résultats de différentes interventions mécaniques ou manuelles à effectuer sur ces haies, simultanément à l'examen de la structure de celles-ci, ou postérieurement.

L'invention peut être avantageusement appliquée à l'équipement des machines agricoles agencées et utilisées pour le prétaillage de la vigne palissée ou tuteurée, mais on souligne et on comprendra à la lecture de l'exposé qui suit, que cette invention peut être mise en œuvre pour l'équipement d'autres types de machines agricoles telles que machines de culture du sol, machines de traitement des plantes, machines de récolte, etc. Pour cette raison, la référence à une machine de prétaillage, dans la suite du présent exposé, ne saurait avoir un caractère limitatif.

25 On rappelle que l'objectif de prétaillage mécanique de la vigne est de simplifier le travail ultérieur du tailleur en éliminant le maximum de bois avant la taille manuelle. Lors de cette opération mécanique préparatoire, les bois ou sarments dont les vrilles sont fixées aux fils du palissage, sont sectionnés et dégagés. Les principales difficultés de ce travail consistent à :

- assurer le passage des piquets qui créent un obstacle à l'avancement des organes de coupe, la contrainte étant que l'action de la machine ne doit pas être destructrice vis-à-vis des piquets et des fils de palissage ou de ses propres organes de coupe ;
- 5        - pour les vignes cultivées en cordon, ne pas endommager le cordon et, notamment, ne pas couper les yeux fructifères.

La plupart des machines de prétaillage actuelles utilisent des systèmes de coupe rotatifs, les machines à barre de coupe étant peu répandues car leur dégagement est moins rapide au passage des piquets.

- 10        Selon le type le plus courant de machines équipées de systèmes de coupe rotatifs, le sectionnement des bois est assuré par au moins un empilement de disques d'émiettage comprenant un ameneur circulaire échancré dont la périphérie forme des doigts. A l'intérieur des disques, des lames fixes (EP-0 312 126) ou une scie circulaire (FR-2.576.481) assurent le sectionnement
- 15        des bois, en association avec les doigts. Les outils de coupe ainsi constitués sont empilés sur deux arbres verticaux se plaçant de part et d'autre de l'axe du palissage lors des opérations de prétaillage. Les organes rotatifs coopérant à l'action de coupe sont disposés en quinconce et se croisent légèrement en cours de travail ; le disque inférieur de chaque empilement pouvant être constitué par
- 20        un disque sécateur pour une meilleure finition.

A l'entrée d'un rang de ceps, ainsi qu'à la sortie de ce rang, les empilements de disques sont écartés pour ne pas couper les fils de culée. Les fils de palissage doivent être correctement installés pour ne pas être accrochés ou sectionnés pendant le fonctionnement de la machine sur le rang.

- 25        Au passage des piquets présentant un diamètre adéquat, souvent exécutés en bois ou en béton, les disques roulent sur ces derniers et s'écartent automatiquement, la pression sur les piquets étant réglable, de manière que la rencontre d'une densité importante de sarments ne provoque pas l'ouverture non souhaitable de la tête de coupe ; par contre, l'effort au passage des piquets ne
- 30        doit pas être excessif pour ne pas risquer de les endommager.

Cependant, lorsque les piquets sont constitués par des profilés acier de faible section, par exemple par des cornières de 30 mm, l'écartement des empilements de la tête de coupe au passage des piquets, s'opère obligatoirement manuellement, car ces derniers pourraient détériorer gravement les outils de coupe en pénétrant dans les doigts des ameneurs rotatifs. Dans une telle situation, les viticulteurs préfèrent, dans la plupart des cas, utiliser des machines de prétaillage à commande d'ouverture manuelle, ce qui exige, de la part des conducteurs de ces machines une vigilance de tous les instants. Très souvent, pour ne pas prendre de risques, les conducteurs préfèrent ouvrir et fermer la tête de coupe à distance des piquets avec une bonne marge de sécurité, ce qui présente l'inconvénient de laisser une quantité assez importante de bois non coupés.

Lorsque les vignes sont cultivées en cordon (cordon de Royat), par exemple, une application avantageuse de l'invention est de permettre de maintenir les organes de coupe de la prétailleuse au-dessus et à distance convenable du cordon, afin d'écarter tout risque d'endommagement de ce dernier et d'éviter l'élimination d'yeux fructifères qu'il est souhaitable de garder, tout en conservant des bois de taille les plus courts possible.

En effet, s'il est possible de régler la hauteur des organes de coupe de la machine, à l'entrée d'un rang, leur position par rapport au cordon peut se trouver modifiée durant leur déplacement sur ce rang, en raison des inégalités du sol, de sorte qu'en cas de descente soudaine résultant du passage de ladite machine dans un creux du terrain, le cordon peut se trouver endommagé ou dépouillé de ses yeux fructifères.

Une autre application intéressante de l'invention est d'effectuer une mesure de la vitesse d'avancement de la machine, de sorte à rendre possible une adaptation permanente des conditions de fonctionnement des outils de celle-ci à la vitesse d'avancement mesurée.

En effet, si l'on considère les machines de prétaillage du genre précité, la vitesse périphérique des disques doit être adaptée à la vitesse d'avancement, une vitesse de rotation excessive des disques ayant pour effet de tirer les bois

vers l'arrière, alors qu'une vitesse trop faible desdits disques a pour conséquence de pousser la végétation vers l'avant. L'adaptation de la vitesse de rotation des disques à la vitesse d'avancement de la machine s'obtient au moyen d'un diviseur de débit. En pratique, le viticulteur choisit une vitesse de travail et règle  
5 en conséquence le diviseur avant d'entrer dans la vigne, de sorte que si cette vitesse varie durant les trajets, les organes de coupe ne travaillent pas constamment dans les meilleures conditions, ce qui occasionne des casses de bois et, parfois, l'arrachement de pieds de vigne.

Une autre exploitation avantageuse de l'analyse de la structure des rangs  
10 de vignes est de permettre une mesure de la vigueur des plants de vigne.

La culture de la vigne évolue vers un concept de "Viticulture de Précision" (Marque déposée) qui consiste à relever, au moyen de capteurs, toutes les caractéristiques importantes de la plante permettant de considérer celles-ci sur une cartographie GPS, en vue d'une optimisation à court et à long termes de la  
15 récolte.

Les caractéristiques des pieds de vigne qui sont essentiellement la quantité de raisins récoltée, le sucre de ces raisins, leur acidité et la vigueur de la plante sont collectées dans une base de donnée que l'on appellera conventionnellement "pieds de vigne" et sont ensuite utilisées pour définir les conditions dans  
20 lesquelles seront effectuées la taille, la fertilisation, la sélection des raisins pour une meilleure vinification, etc.

Connaître la vigueur de chaque plante est une donnée qui intéresse tout viticulteur qui veut améliorer la qualité de son produit. En effet, le plan de vigne se développe, entre autres, en fonction de la fertilisation et de la nature du terrain. Ce développement se traduit par la pousse, pendant la période  
25 végétative, de sarments qui perdront leurs feuilles l'hiver suivant.

On mesure la vigueur de la vigne lorsque l'on taille celle-ci ; les sarments taillés sont récupérés, coupés en petits morceaux et pesés. Le poids de ces sarments va représenter la caractéristique de vigueur. Cela est obtenu en  
30 comparant les pieds de vigne, les uns par rapport aux autres, en déterminant les

vigueurs maigres par rapport aux vigueurs abondantes. On sait qu'à chaque vigueur doit correspondre une certaine quantité de raisins produits par la plante.

La taille de la vigne a pour fonction de laisser sur chaque cep un certain nombre de bourgeons qui dans le cadre de leur développement vont permettre de déterminer le volume de la récolte. On sait par exemple que la vigne doit avoir  
5 en moyenne 28.000 bourgeons par hectare, après l'opération de taille. A l'heure actuelle, on répartit ces 28.000 bourgeons/hectare par le nombre de pieds/hectare, ce qui détermine uniformément pour chaque pied le nombre d'yeux à garder par pieds.

10 Sachant que dans une parcelle, compte tenu de l'hétérogénéité du sol et des conditions d'exposition, la vigueur n'est pas uniforme, il y a lieu, dans la viticulture moderne, de répartir les 28.000 yeux/hectare, non pas uniformément mais en fonction de la vigueur des pieds.

Les mesures faites dans le cadre de la viticulture de précision doivent  
15 permettre de mesurer la vigueur de chaque pied de vigne de façon à lui attribuer un nombre d'yeux adéquat. Il est donc nécessaire d'évaluer cette vigueur par pied d'une façon automatique car il est impensable de réaliser l'opération de pesage des bois pour chaque pied.

Dans le document EP-0.974.262 est décrit un appareil de taille automatisée  
20 de plantes, telles que plants de vigne comprenant un châssis supportant un dispositif de taille, un dispositif d'acquisition d'images permettant de relever la position de la plante par rapport au dispositif de taille, et une unité de traitement prévue pour envoyer des signaux de commande pour le réglage de la position dudit dispositif de taille, en fonction des images relevées du tronc ou branche  
25 principale de ladite plante par rapport audit dispositif de taille. Le dispositif d'acquisition d'images est constitué par une paire de caméras de télévision placées de façon à pouvoir pointer vers le haut, en angle l'un par rapport à l'autre.

L'appareil de taille automatisée décrit dans ce document met en œuvre un  
30 système d'acquisition d'image (télévision) qui ne fonctionne pas sans éclairage (lumière du jour ou éclairage de substitution) et qui fonctionne mal sous une forte

luminosité (résultat par exemple d'un fort ensoleillement) nécessitant l'utilisation d'un écran. Il ne fonctionne pas la nuit sans mise en œuvre d'un éclairage de substitution à la lumière solaire.

5 Il ne semble pas qu'un appareil de taille automatisée selon le document EP-0.974.262 ait été mis sur le marché, de sorte qu'il n'existe pas, à la connaissance de la Déposante, dans le domaine du machinisme agricole, des procédés et dispositifs capables d'effectuer, aussi bien de jour que de nuit, des analyses de la structure des haies fructifères telles que des rangs de vigne, et d'appliquer les informations résultant de ces analyses :

- 10       - à l'obtention de l'ouverture automatique de la tête de coupe des machines de prétaillage se déplaçant en enjambant le rang de vigne, au passage des piquets, lorsque ceux-ci sont réalisés en fer cornière ou présentent un diamètre réduit autorisant leur pénétration dans les doigts des disques d'émiettage ;
- 15       - à l'adaptation constante de la vitesse de rotation des disques à la vitesse d'avancement de la machine ;
- au respect de l'intégrité du cordon et des yeux fructifères à conserver, pour les vignes cultivées en cordon ;
- à la mesure de la vigueur de la vigne.

20       D'autre part, la nécessité de procéder à une ouverture manuelle de la tête de coupe au passage des piquets ne permet pas d'effectuer un travail à grande vitesse avec les machines actuelles. En effet, soit on retarde le plus possible l'ouverture de la tête de coupe afin de sectionner la plus grande quantité de sarments possible et, dans ce cas, la tête de coupe vient frapper lesdits piquets

25       en provoquant le déchaussement progressif de ces derniers, soit on anticipe l'ouverture de ladite tête de coupe et, dans ce cas, on laisse une quantité de végétation importante sur les ceps proches desdits piquets.

La présente invention se propose de remédier aux insuffisances susmentionnées.

Selon l'invention, l'analyse de la structure des haies culturales telles que, par exemple, des rangs de vigne ou autres haies fructifères, est obtenue grâce à un procédé suivant lequel on dispose, de préférence à l'avant de la tête de travail d'une machine mobile appelée à travailler en continu dans les plantations  
5 palissées ou tuteurées, un système de vision artificielle fonctionnant en transmission directe et configuré pour permettre de déterminer les occultations de lumière entre un ou des émetteurs et un ou des récepteurs placés face à face de part et d'autre de la haie, et en ce que les informations générées par ces occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse  
10 programmé ou configuré pour analyser les éléments de la structure de la haie, et cela aussi bien de jour que de nuit.

Selon une mise en œuvre intéressante de ce procédé, on s'affranchit, dans le système de vision artificielle, de l'influence de la lumière solaire parasite, en utilisant une lumière modulée périodiquement par le ou les émetteurs, le ou les  
15 récepteurs n'étant sensibles qu'à la lumière modulée et non à la composante continue de la lumière.

Selon une autre mise en œuvre intéressante du procédé, on réduit l'importance de la lumière parasite en choisissant des longueurs d'onde d'émission et de réception pour lesquelles la lumière solaire est relativement  
20 faible, c'est-à-dire en dehors du spectre visible, soit une longueur d'onde inférieure à 400 nm ou supérieure à 750 nm, et, par exemple, une longueur d'onde de l'ordre de 950 nm, pour lequel le rayonnement solaire reçu est particulièrement faible.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le  
25 système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de mesurer la vitesse d'avancement de la machine et d'ajuster la vitesse de rotation des outils tournants de ladite machine, en fonction de la vitesse d'avancement mesurée.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le  
30 système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les

informations générées par les occultations de lumière, afin de discriminer les piquets de la haie.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de détecter la position du cordon, dans les vignes ou autres plantes cultivées en cordon.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour utiliser les informations générées par les occultations de lumière, afin d'effectuer une mesure de la vigueur des plantes.

Le dispositif d'analyse de la structure de haies fructifères selon l'invention comprend un système de vision artificielle fonctionnant en transmission directe, constitué d'un ou plusieurs émetteurs et d'un ou plusieurs récepteurs, ce système de vision artificielle étant agencé de sorte que lorsqu'il est monté sur une machine, un ou plusieurs de ses composants optoélectroniques puisse(nt) être disposé(s) face à face, de part et d'autre de la haie fructifère enjambée par cette dernière, ledit dispositif comprenant encore un système électronique d'analyse programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, pour visualiser les éléments de la haie, et cela aussi bien de jour que de nuit.

D'autres dispositions caractéristiques avantageuses du procédé et du dispositif de l'invention, sont énoncées dans les revendications dépendantes et décrites dans la suite du présent exposé.

Le procédé et le dispositif d'imagerie mobile selon l'invention ont généralement pour avantages, notamment dans leur application à la mise en œuvre et à l'équipement des machines de prétaillage de la vigne :

- de permettre la détection des piquets, quels que soient leur nature (bois, métal, plastique), leur géométrie (en L, en T, rond, carré), leur diamètre (généralement compris entre 20 et 250 mm), ainsi que l'ouverture automatique de la tête de prétaillage au passage desdits

piquets, en soulageant ainsi le conducteur d'une tâche répétitive réclamant une grande attention, en particulier, lorsque les piquets sont réalisés en fer cornière ;

- 5       - de diminuer la quantité de sarments laissés autour des piquets par rapport à une machine travaillant en ouverture manuelle ;
- d'éviter la détérioration des piquets ou des outils de la machine ;
- d'éviter l'endommagement du cordon et l'élimination indésirable d'yeux fructifères ;
- 10       - d'autoriser un travail à des vitesses de déplacement plus importantes de la machine ;
- de permettre une mesure automatique de la vigueur de chaque pied de vigne.

      Dans l'application de l'invention à la mesure de la vigueur de la vigne, on comprend que chaque barrière optique qui se trouve coupée au passage des  
15   bois de taille, génère une information permettant de déterminer la section des sarments qui coupent cette barrière. En prévoyant un nombre relativement important de barrières optiques superposées, il est possible d'obtenir une appréciation intéressante de la surface des sarments coupés par ces dernières. Des tables de corrélation ont été réalisées pour faire correspondre aux sections  
20   coupées, une vigueur, et cela pour chaque pied de vigne. Cette corrélation permet une appréciation de la vigueur avec une exactitude de l'ordre de 8 %, ce qui est largement suffisant pour orienter la taille et donc à déterminer le nombre d'yeux à conserver par pied de vigne.

      Selon l'invention, les informations communiquées par le système de vision  
25   artificielle sont transmises à un ordinateur ou à un calculateur embarqué dans lequel sont enregistrées, avec une grande précision, les coordonnées géographique de chaque pied de vigne obtenues par GPS, et qui permet, sur la base des données correspondantes, d'enregistrer la vigueur lors de l'opération

de pré-taillage. Les informations pourront être utilisées utilement par le viticulteur pour optimiser la taille et la fertilisation de sa vigne.

La taille adaptée à la fertilité, doit permettre une récolte optimum au point de vue poids, sucre et acidité, et apporter ainsi aux viticulteurs la possibilité  
5 d'avoir une matière première d'excellente qualité pour la vinification, nécessaire pour l'élaboration de grands crus.

Les buts, caractéristiques et avantages ci-dessus, et d'autres encore, ressortiront mieux de la description qui suit et des dessins annexés dans lesquels :

10 La figure 1 est une vue schématique d'un exemple de configuration du système de vision artificielle de l'invention.

La figure 2 est une vue en perspective illustrant une machine de prétaillage munie du système de vision artificielle, se déplaçant sur un rang de vigne.

La figure 3 est une vue de détail de la figure 2.

15 La figure 4 est une vue schématique du dispositif assurant l'ouverture et la fermeture de la tête de coupe de la machine au passage des piquets.

La figure 5 est une vue schématique du dispositif assurant la régulation de la vitesse de rotation des outils tournants de la machine en fonction de la vitesse d'avancement de celle-ci.

20 La figure 6 est une vue schématique du dispositif assurant le positionnement de la tête de coupe de la machine en fonction de la position du cordon du rang de vigne.

Les figures 7A, 7B et 7C sont des vues schématiques illustrant le processus d'identification des sarments par le système de vision artificielle.

25 Les figures 8A, 8B et 8C sont des vues schématiques illustrant le processus d'identification des piquets par le système de vision artificielle.

Les figures 9A et 9B sont des vues schématiques illustrant le processus de mesure de la vitesse d'avancement de la machine par le système de vision artificielle.

Les figures 10A et 10B sont des vues schématiques illustrant le processus  
5 de mesure de la largeur des piquets par le système de vision artificielle.

Les figures 11A et 11B sont des vues schématiques illustrant le processus de mesure du diamètre des sarments par le système de vision artificielle.

La figure 12 est une vue schématique illustrant le processus de mesure de la position du cordon, par le système de vision artificielle de l'invention.

10 On se reporte auxdits dessins pour décrire des exemples intéressants, quoique nullement limitatifs, de mises en œuvre du procédé et de réalisations du dispositif d'analyse de la structure de haies fructifères selon l'invention.

Ce dispositif comprend un système de vision artificielle (figure 1) fonctionnant en transmission directe et comprenant, d'une part, au moins un  
15 module émetteur ME comportant au moins un, et de préférence, une pluralité d'émetteurs de rayons lumineux E (E1, E2, E3, ...), et, d'autre part, au moins un module récepteur MR comportant au moins un et, de préférence, une pluralité de récepteurs de rayons lumineux R (R1, R2, R3, ...). De manière avantageuse, ce système de vision artificielle est constitué d'émetteurs et de récepteurs  
20 d'infrarouges, et, plus spécifiquement de rayonnement du proche infrarouge.

Il est, de préférence, installé à l'avant de la tête de travail d'une machine agricole telle que la tête de coupe 1 d'une prétailleuse 2 (figure 2) par exemple du genre décrit dans le document EP-0 312 126 ou dans le document FR-2 576 481.

25 Le module émetteur ME et le module récepteur MR sont disposés à distance l'un de l'autre, par exemple à une distance de l'ordre de 800 mm, de sorte à pouvoir être placés face à face, de part et d'autre de la haie fructifère HF (figures 2 à 5), lorsque la machine se déplace le long de ladite haie. Ils sont fixés sur des éléments verticaux 3a du châssis 3 de la machine, à l'aide de moyens,

connus en soi, permettant un réglage de leur position, principalement en hauteur, par rapport audit châssis.

Selon l'exemple de configuration du système de vision 4 représenté à la figure 1 :

- 5        - le module émetteur comporte, d'une part, à sa partie supérieure, deux émetteurs espacés alignés horizontalement et que l'on nommera, respectivement, émetteur avant E1 et émetteur arrière E2, dans la suite de la description, et, d'autre part, en partie basse, un émetteur E3 ; l'espace "e" séparant les émetteurs E1 et E2 est déterminé pour être  
10        inférieur à la largeur des plus petits piquets Pi utilisés pour le palissage des haies fructifères HF, cet espace "e" étant, par exemple, de l'ordre de 20 mm ;
- 15        - le module récepteur comporte trois rangées verticales ou colonnes de récepteurs que l'on nommera respectivement, rangée avant (récepteur R11, R12, R13, ... R1i), rangée arrière (récepteurs R21, R22, R23, ..., R2i) et rangée intermédiaire (récepteurs R31, R32, R33, ..., R3j), le récepteur inférieur R31 de cette dernière étant placé en partie basse dudit module récepteur.

20        Les rangées verticales ou colonnes de récepteurs peuvent comprendre, chacune, un nombre relativement important de récepteurs. Par exemple :

- la rangée verticale avant R11, R12, R13, ..., peut être constituée de douze récepteurs ;
- la rangée verticale arrière R21, R22, R23, ..., peut également comprendre douze récepteurs ;
- 25        - la troisième rangée de récepteurs R31, R32, R33, ..., peut comporter treize récepteurs.

Les récepteurs de chacune des trois rangées verticales peuvent être espacés d'une distance qui peut être comprise entre 20 mm et 40 mm, dans la direction verticale.

La troisième rangée R31, R32, R33, ..., occupe une position intermédiaire sur l'exemple représenté à la figure 1, mais elle pourrait occuper une position différente par rapport aux deux autres, dans le système de vision artificielle.

5 Bien entendu, le système de vision pourrait comporter un nombre différent d'émetteurs et de récepteurs répartis autrement. Il serait par exemple possible de réaliser le système de vision sous forme de deux modules comportant à la fois un ou plusieurs émetteurs et un ou plusieurs récepteurs, chaque émetteur émettant des signaux qui ne sont reçus que par des récepteurs orientés sur lesdits émetteurs.

10 De manière avantageuse, le faisceau de lumière de base est composé d'émetteurs et de récepteurs d'infrarouge ou de rayonnement du proche-infrarouge.

Selon l'invention, on s'affranchit de la lumière parasite en utilisant une lumière modulée périodiquement par les émetteurs, les récepteurs n'étant  
15 sensibles qu'à la lumière modulée et non à la composante continue de la lumière.

La lumière du soleil, qui est une source parasite pour notre système de vision, est atténuée sensiblement par l'atmosphère au dessus de 750 nm, c'est-à-dire dans l'infrarouge, avec notamment un pic d'absorption au voisinage de 950 nm. Afin que le faisceau issu du système de vision puisse être distingué de  
20 la lumière solaire, il est apparu avantageux d'utiliser un faisceau lumineux proche de 950 nm. On a donc choisi, pour chaque émetteur une diode infrarouge qui, lorsqu'elle est parcourue par un courant, émet une lumière d'une longueur d'onde égale à 950 nm. On excite cette diode avec un signal électrique périodique correspondant à une fréquence dite "fréquence de modulation". La fréquence de  
25 modulation peut être fixée dans la plage comprise entre 30 et 56 kHz.

Chaque récepteur R (photo-récepteur série TSOP de Vishay Telefunken) est sensible à tout faisceau incident ayant une longueur d'onde d'environ 950 nm. Il fournit, en sortie, un signal électrique actif uniquement si la fréquence de modulation du faisceau incident correspond à sa fréquence propre. Toutes les  
30 sources lumineuses parasites (soleil, lampes à incandescence ou fluorescentes) qui, par nature ou par construction, ne sont pas modulées à cette fréquence, ne

donnent aucun signal actif en sortie du module photo-récepteur et sont donc intégralement filtrés.

5 Chaque émetteur E1 (avant), E2 (arrière) émet, en alternance, pendant une durée de l'ordre de 500  $\mu$ s, une lumière modulée, par exemple, à une fréquence d'environ 32 kHz. Cette fréquence est la fréquence d'accord des récepteurs. La rangée avant de récepteurs R11, R12, R13, ..., R1i ne prend que les signaux issus de l'émetteur avant E1, tandis que la rangée arrière de récepteurs R21, R22, R23, ..., R2i ne prend que les signaux issus de l'émetteur arrière E2.

10 D'autre part, la rangée intermédiaire de récepteurs R31, R32, R33, ..., R3j ne prend que les signaux issus de l'émetteur inférieur E3, conçu pour émettre, par exemple toutes les 500  $\mu$ s, une lumière modulée à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des récepteurs de la troisième rangée verticale R31, R32, R33, .... Chaque récepteur fournit un état inactif correspondant à un rayon non occulté et donc à l'absence d'obstacle entre  
15 émetteur et récepteur. A l'inverse, quand il n'est pas excité par un rayon incident, il fournit un état actif correspondant à la présence d'un obstacle entre émetteur et récepteur.

20 Selon l'invention, les occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse programmé ou configuré pour visualiser les éléments de la structure d'une haie fructifère ou haie culturale :

- pour mesurer la vitesse d'avancement de la machine ; et/ou
- pour discriminer les piquets de la haie ; et/ou
- pour détecter la position du cordon ; et/ou
- pour effectuer une mesure de la vigueur des plantes.

25 Le système électronique d'analyse 7 est connecté :

- à l'électro-distributeur 9 de commande du vérin 6 qui assure les mouvements d'écartement ou de rapprochement des ensembles de taille 14 ;

- à la valve de régulation de débit 11 du circuit hydraulique d'alimentation des moteurs hydrauliques 12 assurant l'entraînement en rotation des ensembles de taille tournants 14 ;
- à l'électro-distributeur 16 de commande du vérin 17 qui assure les  
5 mouvements verticaux des ensembles de taille 14.
- à l'ordinateur de viticulture de précision (non représenté) capable de gérer les données de détermination de la vigueur des plantes.

La figure 4 montre le système de vision artificielle 4-4 installé à l'avant de la tête de coupe d'une machine de prétaillage dont on voit notamment les  
10 éléments de taille rotatifs 5 et le vérin hydraulique 6 assurant le rapprochement desdits ensembles en position de travail ou l'écartement de ces derniers au passage des piquets Pi.

Le système de vision artificielle 4-4 disposé de part et d'autre de la haie fructifère (rang de vigne ou autre) avance le long de celle-ci (selon flèche AV) ce  
15 qui génère des informations qui sont analysées par un système électronique 7 afin de discriminer les piquets Pi de la haie, de définir leur largeur et la vitesse à laquelle ils sont passés devant le système de vision 4-4. Une fois ces informations définies, le système électronique 7 calcule :

- 1/ le moment où il doit envoyer un courant électrique vers la commande  
20 8 de l'électro-distributeur 9 permettant le passage du fluide hydraulique vers la chambre arrière 6a du vérin 6 qui par l'intermédiaire d'une transmission mécanique assure l'ouverture ou écartement des éléments de taille 5 au passage d'un piquet Pi ;
- 2/ le moment où il doit envoyer un courant électrique vers la commande  
25 10 de l'électro-distributeur 9 permettant le passage du fluide hydraulique vers la chambre avant du vérin 6 qui par l'intermédiaire d'une transmission mécanique assure la fermeture ou le rapprochement des éléments de taille 5, après passage du piquet.

Ce calcul permet ainsi d'écarter et de refermer les éléments de taille le plus près possible des piquets de la haie fructifère, sans les toucher pour ne pas les détériorer tout en laissant le moins possible de sarments non sectionnés.

La figure 5 est une vue analogue à la figure 4 illustrant l'application du procédé et du dispositif de l'invention à la mesure de la vitesse d'avancement de la machine et à l'ajustement de la vitesse de rotation des outils de taille de la tête de coupe de ladite machine en fonction de la vitesse d'avancement mesurée.

Dans cette application, le système de vision artificielle 4-4 disposé de part et d'autre de la haie fructifère HF avance le long de celle-ci (selon flèche AV) ce qui génère des informations qui sont analysées par le système électronique 7, afin de définir la vitesse d'avancement de la machine munie dudit système de vision. Lorsque le système électronique a défini la vitesse d'avancement, il envoie une consigne électrique à la valve de régulation de débit 11 qui laisse passer un débit d'huile hydraulique afin d'alimenter les moteurs hydraulique 12 qui, par une liaison mécanique, entraînent en rotation les organes tournants 5 des outils de taille. La consigne électrique est ajustée jusqu'à ce qu'un capteur de vitesse de rotation 13 affecté à la mesure de la rotation des outils tournants 5, indique au système électronique 7 une vitesse de rotation développée proche de la vitesse d'avancement de la machine. Cet agencement permet de faire un asservissement en boucle fermée avec le système électronique d'analyse, afin de réguler la vitesse de rotation des outils tournants 5 en fonction de la vitesse d'avancement de la machine 2.

La figure 6 illustre le réglage du positionnement des ensembles de taille de la machine par rapport au cordon d'un rang de vigne palissée cultivée en cordon.

On voit le système de vision artificielle installé à l'avant de l'ensemble de taille de la machine constitué de deux empilages 14 d'outils tournants 5. Ledit système disposé de part et d'autre du rang de vigne HF avance le long de celui-ci (selon flèche AV) ce qui génère des informations qui sont analysées par le système électronique d'analyse 7 afin de reconnaître et de définir la position du cordon Co, par rapport aux ensembles de taille 14. Une fois cette analyse réalisée, le système électronique 7 envoie un courant :

- 5
- 1/ soit, si le cordon Co est trop bas par rapport aux ensembles de coupe 14, vers la bobine de commande 15 d'un électro-distributeur 16 permettant le passage du fluide hydraulique vers la chambre arrière 17a d'un vérin 17 qui par une action mécanique fera descendre lesdits ensembles de coupe 14, jusqu'à ce que le cordon soit reconnu et se trouve à la position souhaitée par rapport aux ensembles de coupe ;
  - 2/ soit, si le cordon Co est trop haut par rapport aux ensembles de coupe 14, vers la bobine de commande 18 de l'électro-distributeur 16 autorisant le passage du fluide hydraulique vers la chambre avant du vérin 17 qui par une action mécanique, fait remonter les ensembles de coupe 14, jusqu'à ce que la position du cordon Co par rapport à ces derniers soit correcte.
- 10

15 La position initiale souhaitée des ensembles de coupe 14 par rapport au cordon Co est préalablement fixée. Ce positionnement préalable est réalisé par un réglage de la position des modules émetteur ME et récepteur MR du système de vision 4-4 par rapport aux ensembles de coupe 14, au moyen d'un dispositif de fixation réglable desdits modules sur les éléments 3a du châssis 3 de la machine, comme indiqué précédemment.

20 On décrit ci-après le fonctionnement du système de vision artificielle dans les différentes applications de l'invention.

#### **A – Discrimination des piquets et de la végétation.**

##### **A.1 Identification de la végétation (figures 7A, 7B et 7C)**

25 Compte tenu du fait que le procédé et le dispositif de l'invention sont plus spécialement destinés à équiper des machines appelées à se déplacer dans les vignes, on utilise, dans la suite de la description, le terme "sarment" pour désigner la végétation, ce mot devant toutefois être considéré comme l'équivalent du terme "rameau" désignant généralement les petites branches des plantes ou arbustes.

Un sarment Sa a un diamètre inférieur à la distance "e" entre les émetteurs E1 et E2. Il coupe successivement le faisceau E1-R1i puis le faisceau E2-R2i.

Lorsque la machine avance (flèches AV) la séquence d'évènements caractéristiques de la présence d'un sarment est la suivante :

- 5 a) le sarment Sa coupe le faisceau E1-R1i (figure 7A)
- b) le sarment ne coupe aucun faisceau (figure 7B)
- c) le sarment coupe le faisceau E2-R2i (figure 7C).

#### **A.2 Identification d'un piquet (figures 8A, 8B et 8C)**

10 Un piquet Pi a une largeur apparente supérieure à la distance "e" ménagée entre les émetteurs E1 et E2. Il coupe simultanément les faisceaux E1-R1i et E2-R2i.

Lorsque la machine avance, la séquence d'évènements caractéristique de la présence d'un piquet est la suivante :

- a) le piquet Pi coupe seulement le faisceau E1-R1i (figure 8A)
- 15 b) le piquet coupe les faisceaux E1-R1i et E2-R2i (figure 8B)
- c) le piquet coupe seulement le faisceau E2-R2i (figure 8C)

#### **B - Mesure de la vitesse d'avancement de la machine (figures 9A, 9B)**

La vitesse d'avancement de la machine est mesurée sur la végétation et sur les piquets.

##### **20 B.1 Mesure de la vitesse sur la végétation**

- a) à l'instant t1, le sarment Sa coupe le faisceau E1-R1i (figure 9A)
- b) à l'instant t2, le sarment coupe le faisceau E2-R2i (figure 9B)

Entre t1 et t2, la machine a parcouru la distance e.

La vitesse d'avancement  $V$  de la machine vaut  $e/(t_2 - t_1)$

## **B.2 Mesure de la vitesse sur les piquets**

La mesure de la vitesse sur les piquets s'opère de façon identique à la mesure de la vitesse sur la végétation.

## **5 C – Mesure de la largeur apparente des piquets (figures 10A et 10B).**

On connaît la vitesse d'avancement  $V$  de la machine et on a identifié un piquet  $P_i$  en procédant comme indiqué précédemment.

### **C.1 Mesure de la largeur du piquet avec le faisceau avant E1-R1i**

- a) à l'instant  $t_1$ , le piquet  $P_i$  commence à couper le faisceau E1-R1i (figure 10A)
- 10 b) à l'instant  $t_2$ , le piquet cesse de couper le faisceau E1-R1i (figure 10B)

Entre l'instant  $t_1$  et l'instant  $t_2$ , la machine a parcouru la distance  $L$  à la vitesse  $V$ . La largeur du piquet  $P_i$  vaut  $L = (t_2 - t_1) \cdot V$ .

### **C.2 Mesure de la largeur du piquet avec le faisceau arrière E2-R2i**

- La largeur du piquet est mesurée de la même façon que ci-dessus avec le
- 15 faisceau arrière E2-R2i.

## **D – Mesure de la vigueur de la végétation (figures 11A, 11B)**

- La mesure du diamètre de tous les sarments sur une hauteur correspondant à celle des rangées verticales de récepteurs avant R11-R1i et arrière R21-R2i, permet de déduire la vigueur de la végétation, grâce à une table
- 20 de corrélation.

On connaît la vitesse d'avancement  $V$  de la machine et on a identifié un sarment  $S_a$ , en procédant comme indiqué précédemment.

**D.1 Mesure du diamètre du sarment avec le faisceau avant E1-R1i :**

- a) à l'instant  $t_1$ , le sarment  $S_a$  commence à couper le faisceau E1-R1i (figure 11A)
- b) à l'instant  $t_2$ , le sarment cesse de couper le faisceau E1-R1i (figure 11B)

5        Entre l'instant  $t_1$  et l'instant  $t_2$ , la machine a parcouru une distance  $d$  à vitesse  $V$ . Le diamètre du sarment vaut  $d = (t_2 - t_1) * V$ .

**D.2 Mesure du diamètre du sarment avec le faisceau arrière E2-R2i**

Le diamètre du sarment est mesuré de la même façon que ci-dessus, avec le faisceau arrière E2-R2i.

10        **E – Mesure de la position du cordon par rapport à l'outil de coupe inférieur 5a de l'ensemble de coupe 14 de la machine.**

**E.1 Identification du cordon (figure 12)**

Le cordon  $Co$  se distingue d'un piquet ou d'un sarment en ce qu'il occulte de manière constante, lorsque la machine avance, un ou plusieurs faisceaux

15        E3-R31, E3-R32, E3-R33, ...

**E.2 Position du cordon par rapport à l'outil inférieur**

On considère que selon un mode de construction préférentiel :

- le faisceau horizontal inférieur E3-R31 définit la position de référence nulle ;
- 20        - le cordon  $Co$  se trouve à mi-chemin entre le module émetteur ME et le module récepteur MR (outil de coupe centré sur le rang de vigne) ;
- le module émetteur ME et le module récepteur MR sont solidaires de l'ensemble de coupe 14 ;
- 25        - les récepteurs R31, R32, R33, R3j... sont espacés verticalement de la même distance  $h$ .

La position du haut du cordon est donnée par le plus haut faisceau occulté (le faisceau d'indice  $k = 4$ , sur l'exemple illustré à la figure 12).

La hauteur du dessus du cordon, par rapport au faisceau de référence E3-R31 est égale à :  $H = (k-1) \cdot h/2$ .

## REVENDICATIONS

1. Procédé d'analyse de la structure de haies culturales adapté à une machine mobile en déplacement continu dans les plantations palissées ou tuteurées  
5 telles que vignes, caractérisé en ce que le procédé utilise un système de vision artificielle (4) fonctionnant en transmission directe, permettant de déterminer les occultations de lumière entre un ou des émetteurs (E1, E2, E3, ...) et un ou des récepteurs (R1i, R2i, R3j) placés face à face, de part et d'autre de la haie, et en ce que les informations générées par ces  
10 occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse (7) programmé ou configuré pour examiner les éléments de la structure de la haie, et cela aussi bien de jour que de nuit.
2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'on s'affranchit de l'influence de la lumière solaire parasite en utilisant une lumière modulée  
15 périodiquement par les émetteurs, les récepteurs n'étant sensibles qu'à la lumière modulée et non à la composante continue de la lumière.
3. Procédé selon les revendications 1 ou 2, caractérisé en ce que l'on réduit l'importance de la lumière solaire parasite en choisissant des longueurs d'onde d'émission et de réception pour lesquelles la lumière solaire est  
20 relativement faible, c'est-à-dire en dehors du spectre visible, soit une longueur d'onde inférieure à 400 nm ou supérieure à 750 nm et, par exemple, de l'ordre de 950 nm.
4. Procédé selon l'une des revendications 2 ou 3, dont le système de vision artificielle (4) comprend, d'une part, au moins un émetteur avant (E1) et un  
25 émetteur arrière (E2), et, d'autre part, au moins un récepteur avant (R11, R12, R13, ...) et un récepteur arrière (R21, R22, R23, ...), en considérant le sens d'avancement de la machine équipée de ce système de vision, caractérisé en ce que chaque émetteur avant (E1) et arrière (E2) émet, en alternance, par exemple pendant une durée de l'ordre de 500  $\mu$ s, une lumière  
30 modulée, à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des

récepteurs avant (R11, R12, R13, ...) et arrière (R21, R22, R23, ...) respectivement.

- 5 5. Procédé selon la revendication 4, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de mesurer la vitesse d'avancement de la machine et d'ajuster la vitesse de rotation des outils de ladite machine, en fonction de la vitesse d'avancement mesurée.
- 10 6. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de discriminer les piquets de la haie.
- 15 7. Procédé selon les revendications 1 à 6, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de détecter la position du cordon.
8. Procédé selon les revendications 1 à 7, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin d'effectuer une mesure de la vigueur des plantes.
- 20 9. Dispositif d'analyse de la structure de haies culturales par exemple pour l'équipement des machines mobiles appelées à travailler en continu dans les plantations palissées ou tuteurées telles que vigne, caractérisé en ce qu'il comprend un système de vision artificielle (4) fonctionnant en transmission directe constitué d'un ou plusieurs émetteurs (E1, E2, E3) et d'un ou  
25 plusieurs récepteurs (R1i, R2i, R3j), ce système de vision artificielle étant agencé de sorte que lorsqu'il est monté sur une machine, un ou plusieurs de ses composants optoélectroniques puisse(nt) être disposé(s) face à face, de part et d'autre de la haie fructifère enjambée par cette dernière, ledit dispositif comprenant encore un système électronique d'analyse programmé (7) ou  
30 configuré pour traiter les informations générées par les occultations de

lumière, pour visualiser et analyser les éléments de la haie, et cela aussi bien de jour que de nuit.

10. Dispositif suivant la revendications 9, caractérisé en ce que le système de vision artificielle comprend : - d'une part, un module émetteur (ME) constitué d'au moins un émetteur avant (E1) et d'un émetteur arrière (E2), et, d'autre part, un module récepteur (MR) constitué d'au moins un récepteur avant (R11, R12, R13, ...) et d'un récepteur arrière (R21, R22, R23, ...), en considérant le sens d'avancement de la machine équipée de ce système de vision, la distance (e) séparant l'émetteur avant (E1) et l'émetteur arrière (E2) étant inférieure à la largeur des piquets (Pi) du palissage de la haie fructifère.
11. Dispositif selon la revendication 10, caractérisé en ce que le module récepteur (MR) comprend au moins une rangée verticale avant constituée de plusieurs récepteurs espacés (R11, R12, R13,...) et au moins une rangée verticale arrière constituée de plusieurs récepteurs espacés (R21, R22, R23,...), chaque émetteur avant (E1) et arrière (E2) étant conçu pour émettre, en alternance, par exemple pendant une durée de l'ordre de 500  $\mu$ s, une lumière modulée, à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des rangées verticales de récepteurs avant (R11, R12, R13, ...) et arrière (R21, R22, R23, ...), respectivement.
12. Dispositif selon l'une des revendications 10 ou 11, caractérisé en ce que le module récepteur (MR) comprend une troisième rangée verticale de récepteurs (R31, R32, R33, ...) dont le récepteur inférieur (R31) se trouve placé en partie basse dudit module récepteur (MR), et en ce que le module émetteur (MF) comporte, en partie basse, un émetteur (E3) conçu pour émettre, par exemple toutes les 500  $\mu$ s, une lumière à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des récepteurs (R31, R32, R33, ...) de ladite troisième rangée.
13. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 12, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de mesurer la vitesse d'avancement de la machine.

14. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 13, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de discriminer les piquets de la haie.
- 5 15. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 14, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de détecter la position du cordon.
- 10 16. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 15, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin d'effectuer une mesure de la vigueur des plantes.
- 15 17. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 16, caractérisé en ce que les modules émetteurs (ME) et récepteurs (MR) du système de vision artificielle (4), sont fixés sur le châssis (3-3a) de la machine, à l'aide de moyens permettant un réglage de leur position, principalement en hauteur, par rapport audit châssis.
- 20 18. Dispositif suivant l'une quelconque des revendications 9 à 17, applicable aux machines de prétaillage, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à l'électro-distributeur (9) de commande du vérin (6) qui assure l'écartement et le rapprochement des éléments de taille (5) de la tête de coupe desdites machines.
- 25 19. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 18, pour la mise en œuvre du procédé selon la revendication 5, applicable aux machines de prétaillage, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à la valve de régulation de débit (11) du circuit hydraulique d'alimentation des moteurs hydrauliques (12) assurant l'entraînement en rotation des outils de coupe tournants (5), dont la vitesse de rotation est indiquée audit système électronique d'analyse (7) par un capteur de rotation (13) affecté à la mesure de cette vitesse, ce qui permet de faire un asservissement en boucle fermée avec le système électronique d'analyse,
- 30

afin de réguler la vitesse de rotation desdits outils (5) en fonction de la vitesse d'avancement de la machine (2).

20. Dispositif suivant l'une quelconque des revendications 9 à 19, pour la mise en œuvre du procédé selon la revendication 7, applicable aux machines de prétaillage, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à un électro-distributeur (16) de commande d'un vérin (17) assurant les mouvements verticaux des ensembles de taille (14) desdites machines.
21. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 20, pour la mise en œuvre du procédé suivant la revendication 8, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à un ordinateur capable de gérer les données permettant la détermination de la vigueur des plantes.

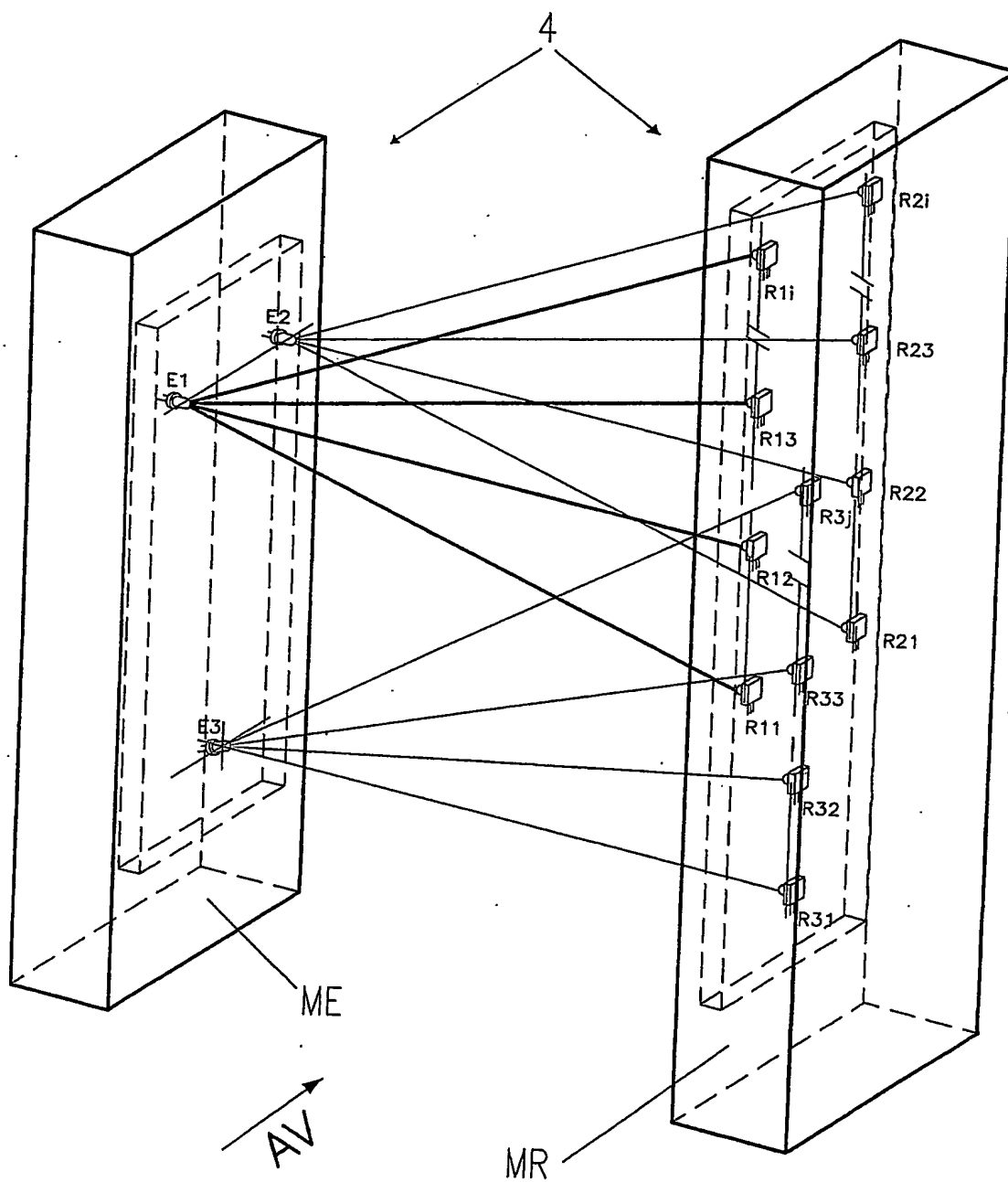
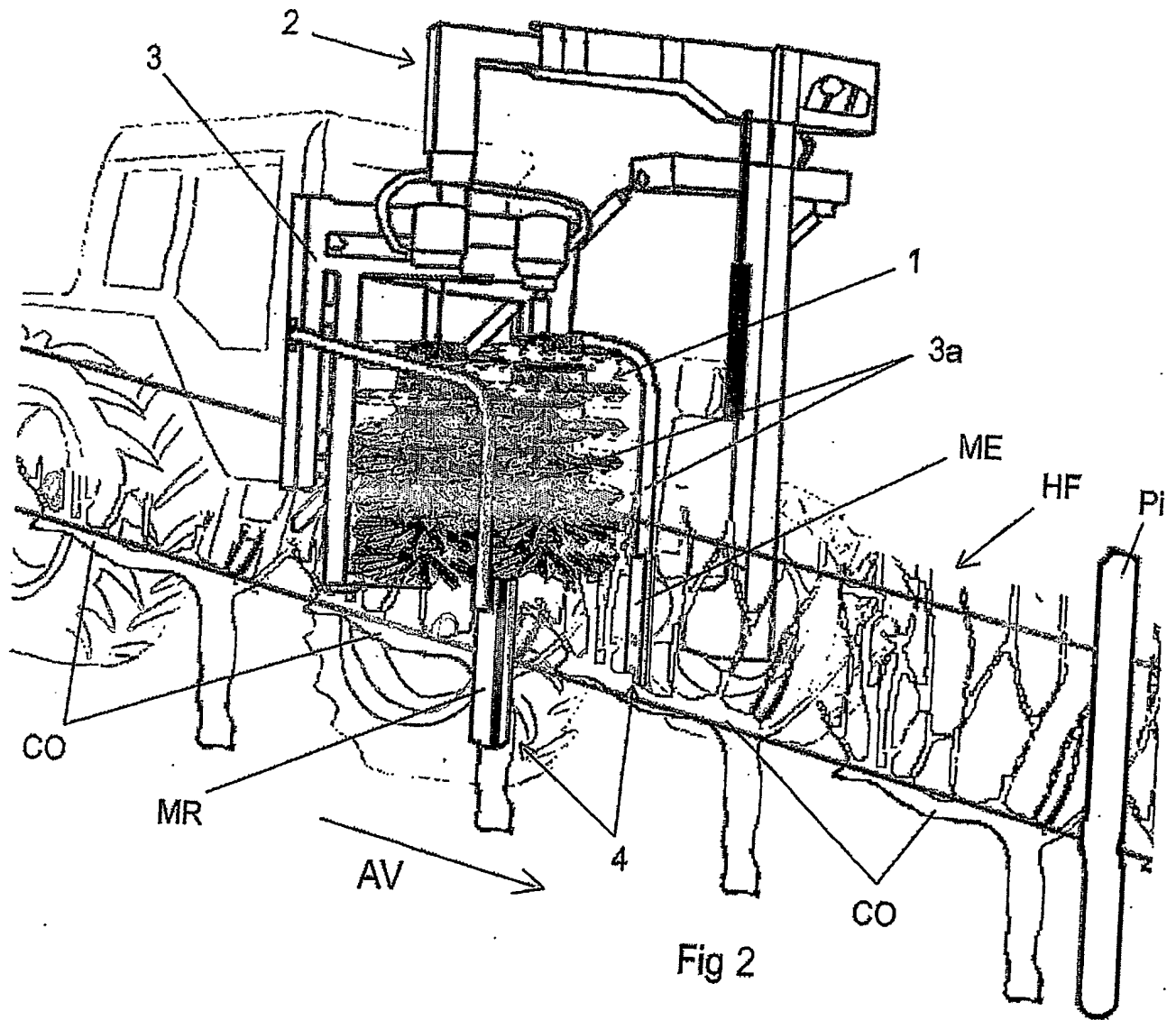
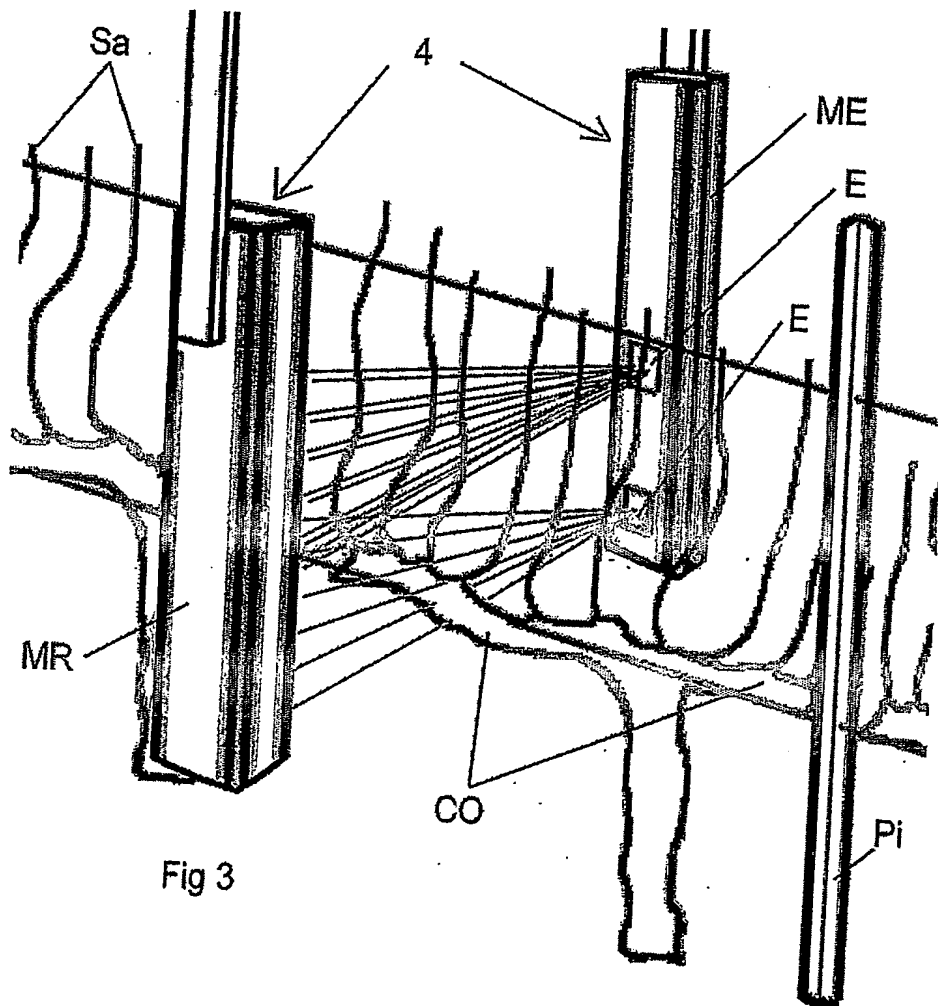


Fig. 1





4 / 11

Fig. 4

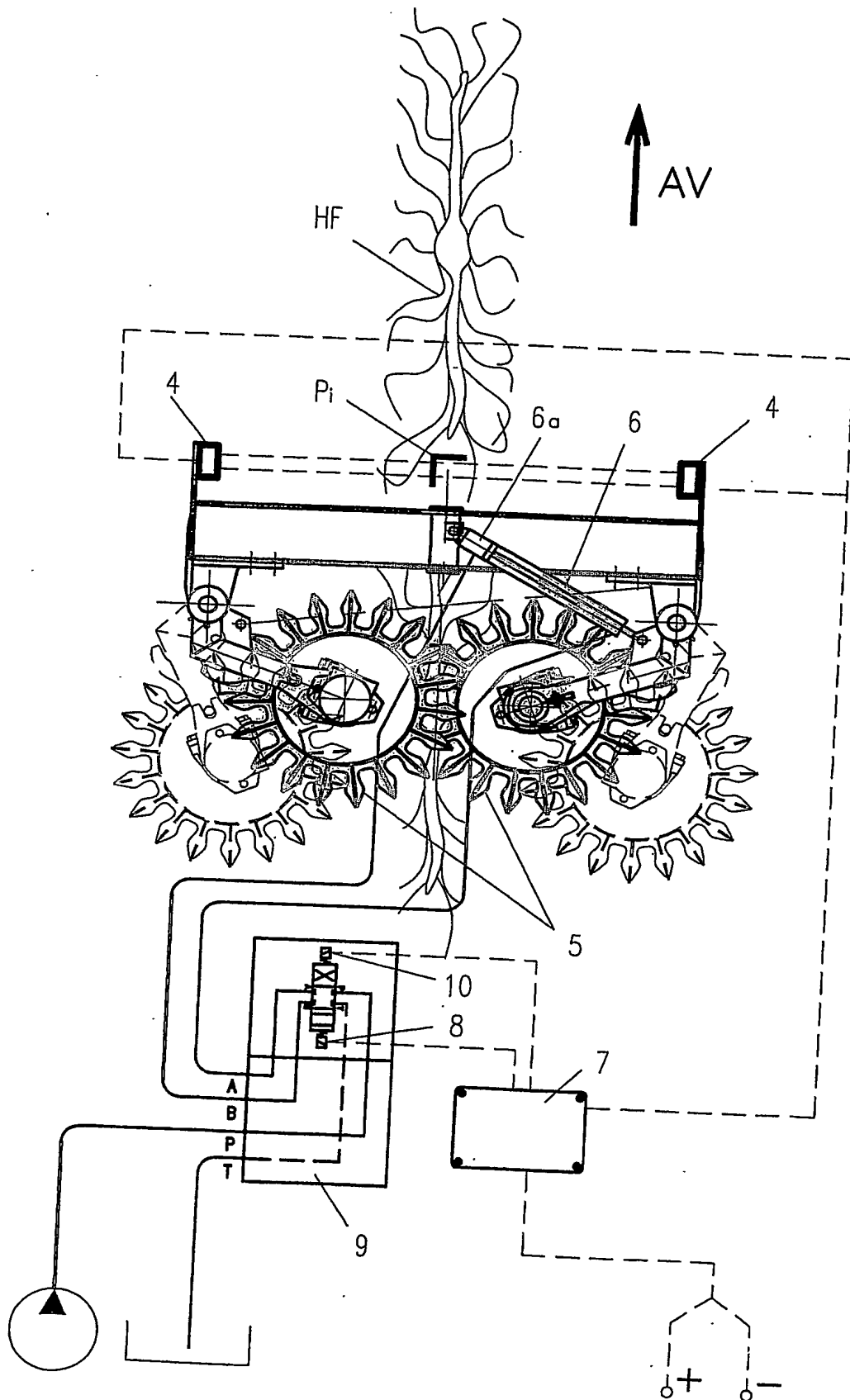
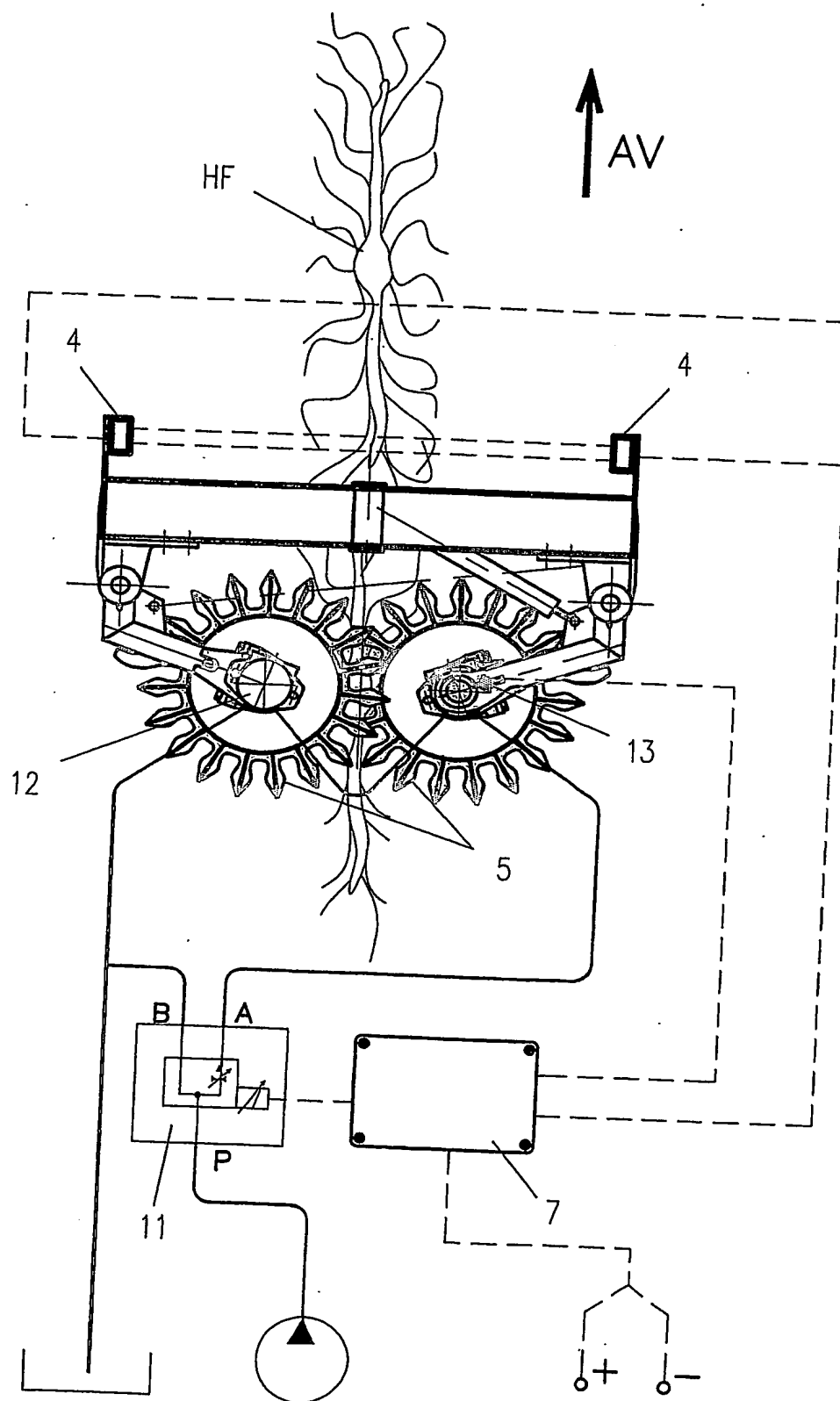


Fig. 5



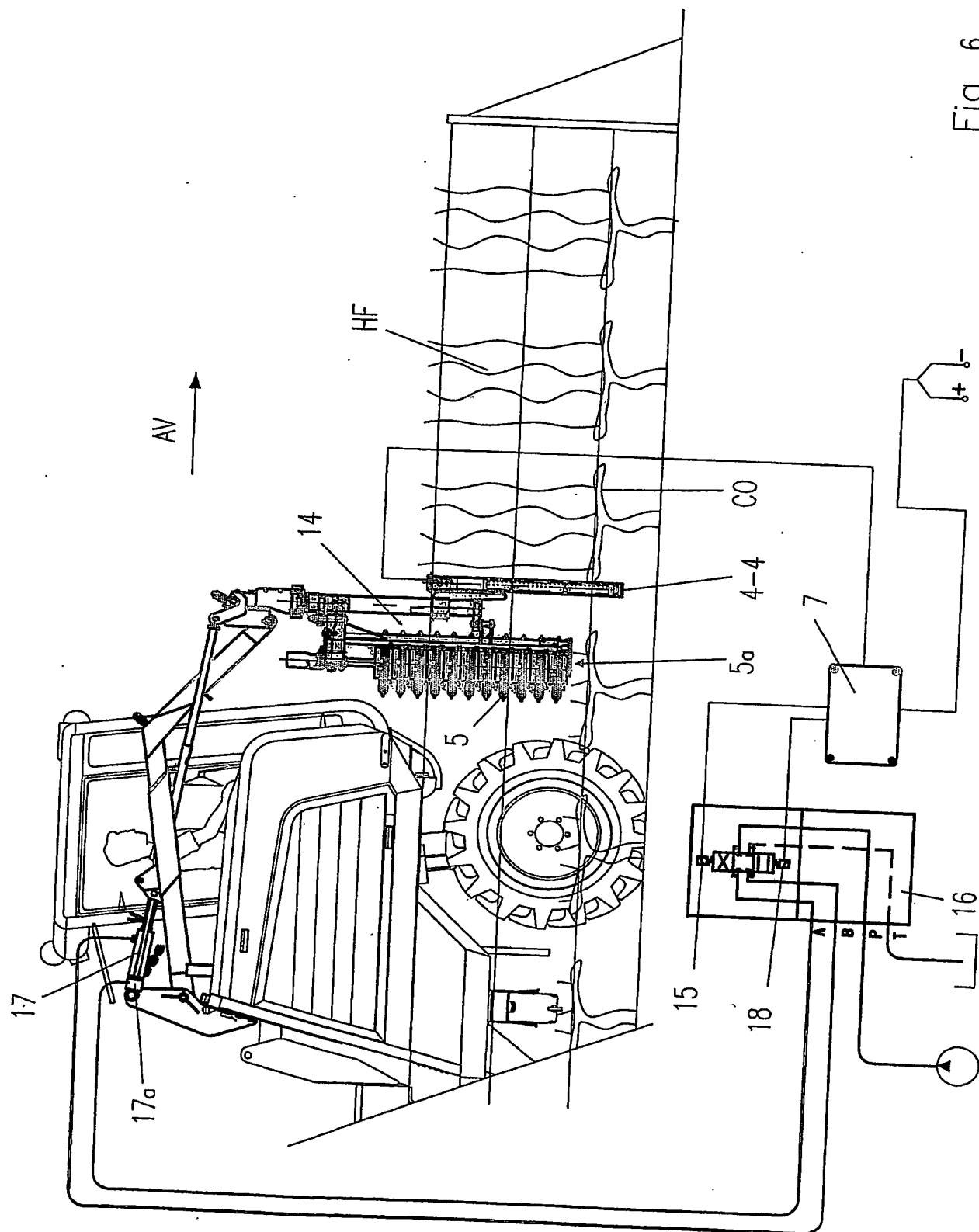


Fig. 6

7/11

Fig. 7A

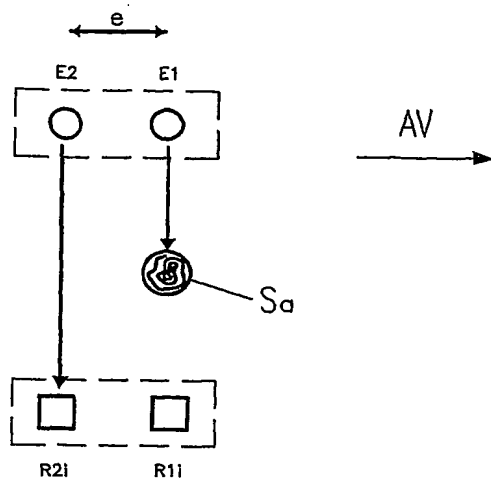


Fig. 7B

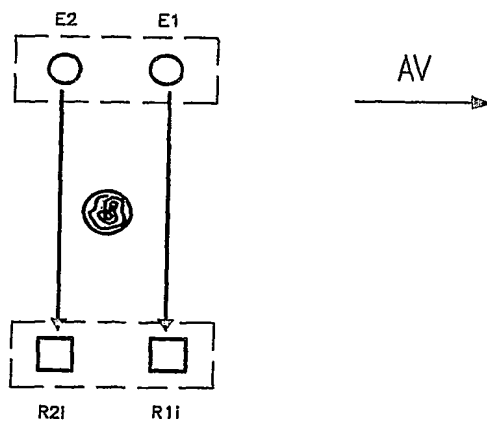


Fig. 7C

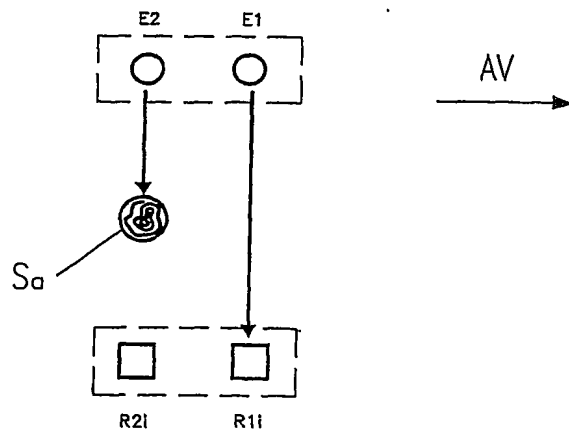


Fig. 8A

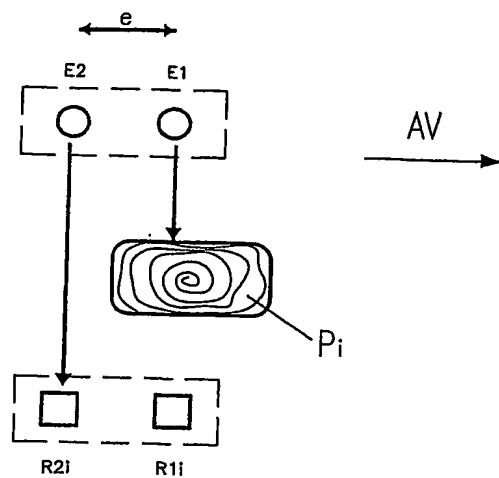


Fig. 8B

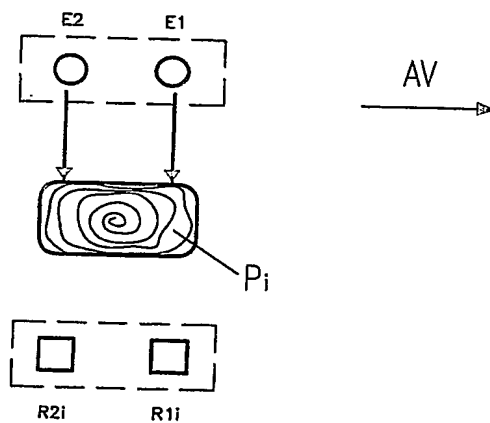
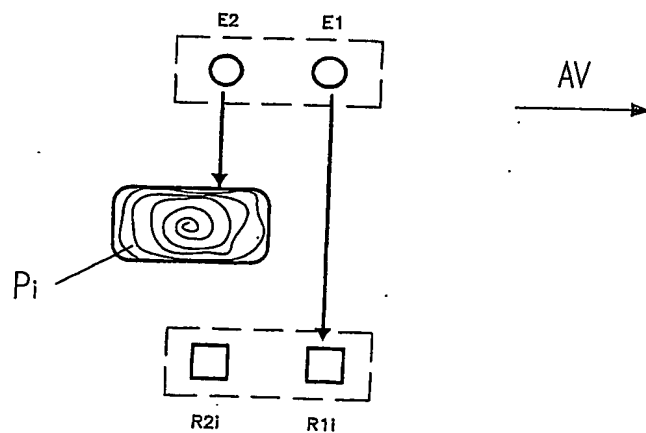


Fig. 8C



9/11

Fig. 9A

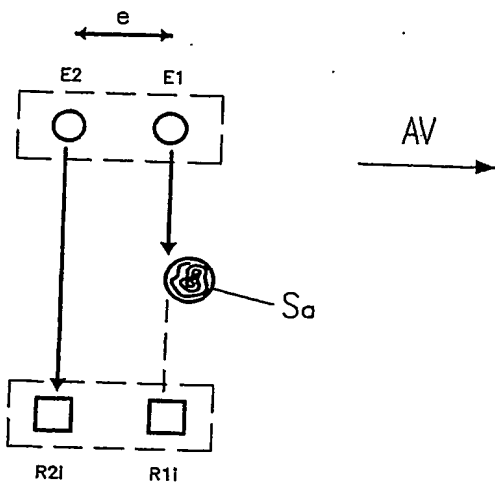
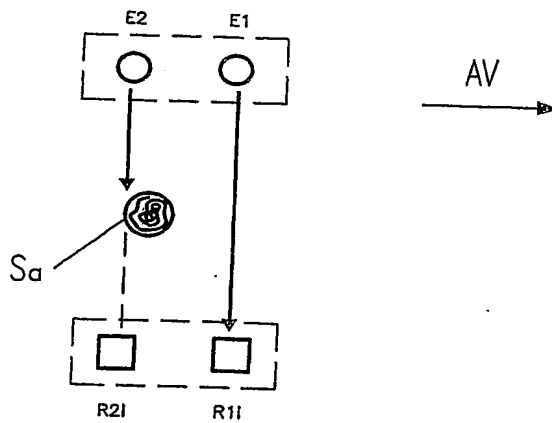


Fig. 9B



10/11

Fig. 10A

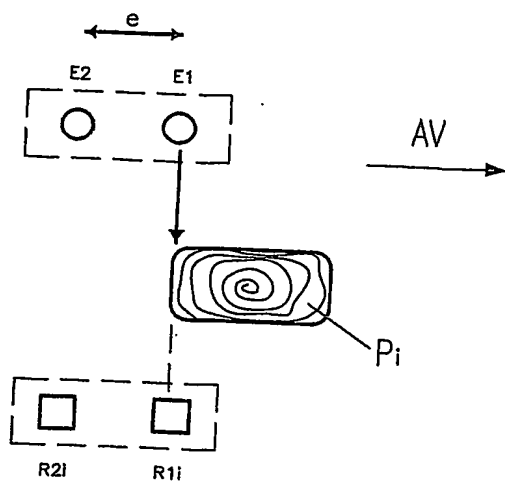
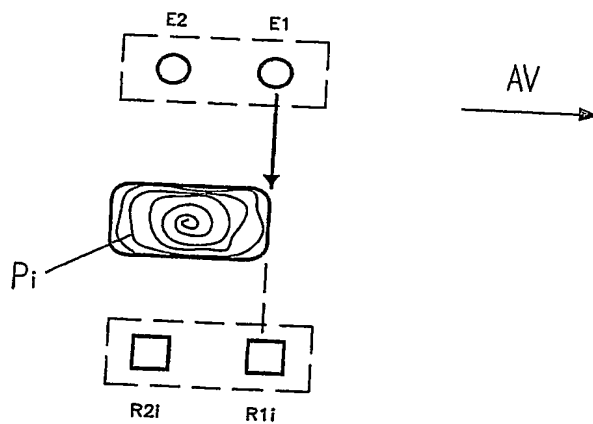


Fig. 10B



11/11

Fig. 11A

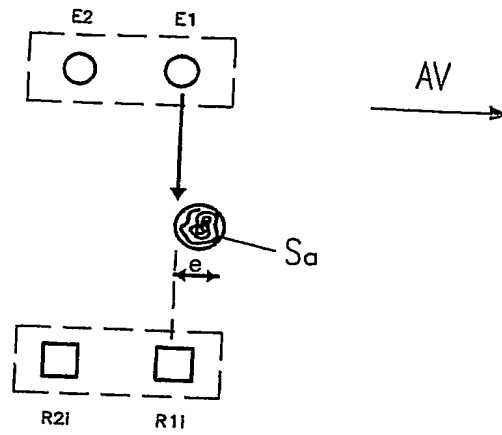


Fig. 11B

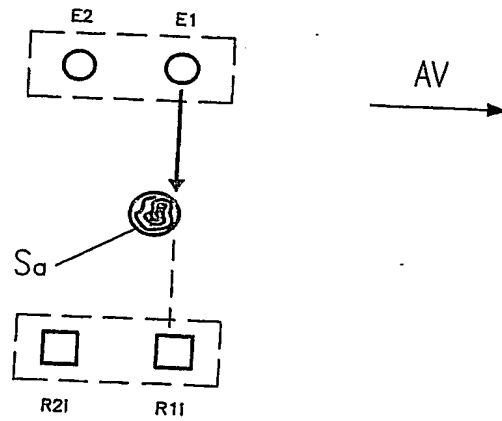


Fig. 12

